(19)日本国特許庁(JP)　(12)公開特許公報(A)　(11)特許出願公開番号
特開2004-330361
(P2004-330361A)
(43)公開日　平成16年11月25日(2004.11.25)

(51)Int.Cl.⁷	F I		テーマコード（参考）
B25J 5/00	B25J 5/00	F	3C007

審査請求 未請求　請求項の数 9　ＯＬ　（全 19 頁）

(21)出願番号　特願2003-129774(P2003-129774)
(22)出願日　平成15年5月8日(2003.5.8)

(71)出願人　503360115
独立行政法人　科学技術振興機構
埼玉県川口市本町４丁目１番８号
(74)代理人　100089635
弁理士　清水　守
(72)発明者　中村　仁彦
東京都江戸川区北篠崎２－２４－１０
(72)発明者　稲邑　哲也
埼玉県川口市戸塚境町２８－８－２０３
(72)発明者　谷江　博昭
埼玉県春日部市栄町３－２９０－１

Ｆターム(参考)　3C007 BS27 CS08 HS27 KS21 KX10
WA03 WA13 WB01 WB14 WB22

(54)【発明の名称】隠れマルコフモデルによる運動データの認識・生成方法、それを用いた運動制御方法及びそのシステム

(57)【要約】
【課題】隠れマルコフモデル（HMM）によって抽象化された対象の運動の時系列データを再現することができる、隠れマルコフモデルによる運動データの認識・生成方法、それを用いた運動制御方法及びその制御システムを提供する。
【解決手段】隠れマルコフモデルによる運動データの認識・生成方法において、状態遷移列候補の計算過程と、出力ベクトル列の計算過程と、最終的な出力ベクトル列の計算過程、隠れマルコフモデルの空間への配置過程とを有し、運動認識と運動生成を隠れマルコフモデルのみによって統合する。
【選択図】　図１

